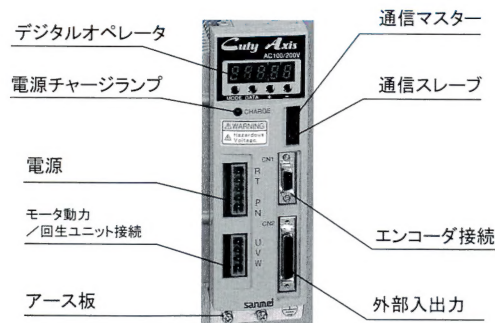
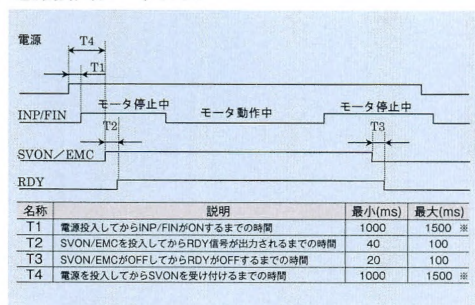


前面配置



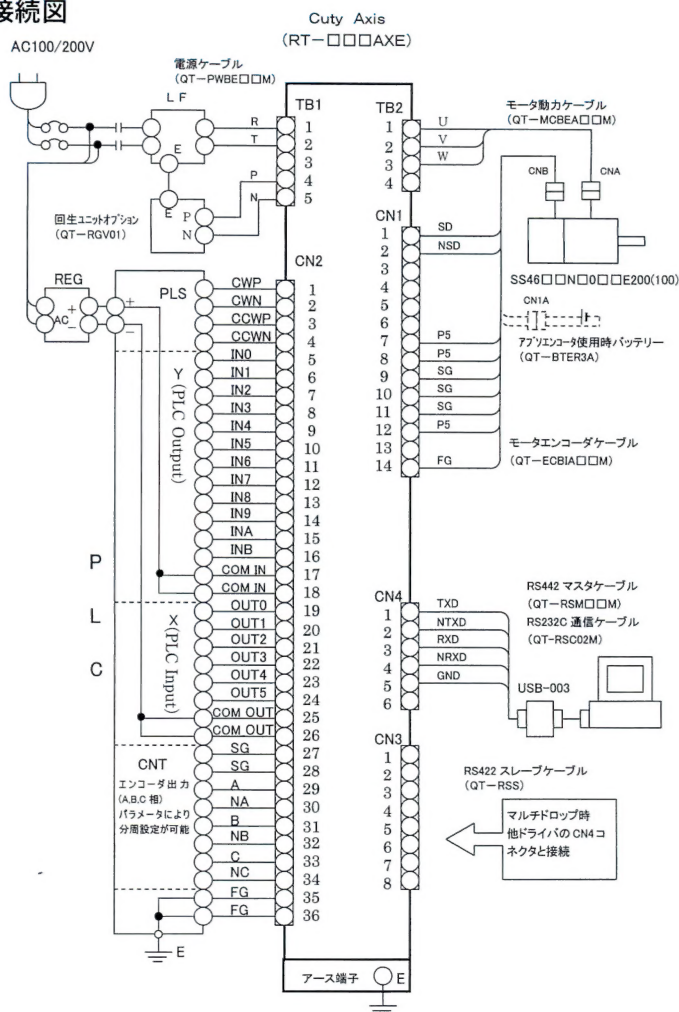
電源投入シーケンス



電源投入しますと、T1秒後にINP/FIN信号が出力されますので、サーボに電源が投入されたことは、この信号で判断してください。SVONを受け付けるまでの時間は電源投入からT4秒後です。それ以前にSVONを入力しても無視される場合がありますのでご注意ください。SVON入力信号を受け付けてからT2秒後にRDY信号が出力され、モータが駆動指令を受け付けることが可能な状態となります。モータが通電状態になりサーボロックが掛かりますので、ブレーキ閉鎖動作はRDY信号を利用すると便利です。

※AC200V電源の場合です。AC100Vの場合は取扱説明書を参照願います。

接続図



制御入力

■制御入力選択一覧

選択機能	コード	内容	選択機能	コード	内容
SVON	01	サーボ ON	SBK	18	シングルロック
PJOG	02	正転 JOG	EXIN	1C	入力分岐
NJOG	03	逆転 JOG	EMCE	20	非常停止(制御制動)
ARST	04	アラームリセット	EMCF	21	非常停止(リセット)
STR	05	スタート	EXIN2	23	入力分岐 2
ZSTR	06	原点スタート	EXIN3	24	入力分岐 3
DEC	07	原点減速	STRP	25	スタート(ワンショット入力)
HOLD	08	ホールド	ZSTRP	26	原点スタート(ワンショット入力)
P0_IN	09	ポイント番号入力	ERST	27	偏差クリア
P1_IN	0A		MFIN	28	M完了
P2_IN	0B		SENS	29	センサ位置決め
P3_IN	30		STP	2A	停止
P4_IN	31		RSEL	38	分解能選択
P5_IN	32		TSEL0	39	トルク制限値選択入力
P6_IN	33		TSEL1	3A	
P7_IN	34		TSEL2	3B	
TDIN	0C	ティーチング	TSEL3	3C	
EMC	11	非常停止(DB)	TSEL4	3D	回転方向選択入力 (速度制御モード時)
POT	12	正転 OT	VDIR	2E	
NOT	13	逆転 OT	—	その他	非割付

選択したい機能のコードを上表から選び、パラメータ50、51、52の割当てたい入力端子に設定します。

拡張入力設定表

	BIT31-24	BIT23-16	BIT15-8	BIT7-0
パラメータ50	IN3	IN2	IN1	IN0
パラメータ51	IN7	IN6	IN5	IN4
パラメータ52	INB	INA	IN9	IN8

制御出力

■制御出力選択一覧

選択機能	コード	内容	選択機能	コード	内容
RDY	01	サーボレディ	P0_OUT	04	現在ポイント出力
INP	02	インポジション	P1_OUT	05	
ALM	03	アラーム	P2_OUT	06	
PRG	11	プログラム実行中	P3_OUT	20	
FIN	12	完了	P4_OUT	21	
VCMP	1A	速度一致	P5_OUT	22	
VZR	1B	零速度	P6_OUT	23	
TFIN	1C	トルク完了	P7_OUT	24	ポイント完了出力
FIN+TFIN	1D	完了+トルク完了	P0_FIN	14	
MO	30	M出力	P1_FIN	15	
M1	31		P2_FIN	16	
M2	32		P3_FIN	28	
TLMT	38	トルクリミット	P4_FIN	29	
SLMT	39	速度リミット	P5_FIN	2A	
POTOUT	3A	正転駆動禁止中	P6_FIN	2B	Z相信号出力
NOTOUT	3B	逆転駆動禁止中	P7_FIN	2C	
ZFIN	3C	原点完了	ZPLS	3E	Z相信号出力
ZERO	3D	原点位置出力	—	その他	非割付

選択したい機能のコードを上表から選び、パラメータ53、54の割当てたい出力端子に設定します。

拡張出力設定表

	BIT31-24	BIT23-16	BIT15-8	BIT7-0
パラメータ53	OUT3	OUT2	OUT1	OUT0
パラメータ54	—	—	OUT5	OUT4

パラメータNo.50、51、52、53、54は32bitのHEXデータとし、8bitづつに区切って各入力の機能を設定します。
機能が設定された場合、該当端子は設定された機能に割り当てられます。
複数の入力端子に同じ機能が割り当てられた場合、どちらか一方の入力があればその機能が実行されます
パラメータ54の“-”には“00”を入れて下さい。
代表的な機能のみを掲載しています。詳細は取扱説明書を参照願います。